

PCT/JP 03/09785

日 本 国 特 許 庁  
JAPAN PATENT OFFICE

01.08.03

REC'D 19 SEP 2003

WIFO PCT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office.

出 願 年 月 日  
Date of Application: 2002年 8月 2日

出 願 番 号  
Application Number: 特願2002-226300  
[ST. 10/C]: [JP2002-226300]

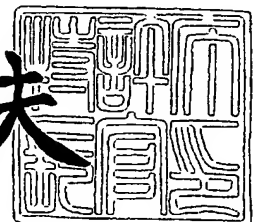
出 願 人  
Applicant(s): 松下電器産業株式会社

**PRIORITY  
DOCUMENT**  
SUBMITTED OR TRANSMITTED IN  
COMPLIANCE WITH RULE 17.1(a) OR (b)

2003年 9月 4日

特許庁長官  
Commissioner,  
Japan Patent Office

今井康夫



【書類名】 特許願

【整理番号】 2892030367

【提出日】 平成14年 8月 2日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 G11B 21/10

【発明者】

    【住所又は居所】 愛媛県温泉郡川内町南方 2 1 3 1 番地 1 松下寿電子工業株式会社内

    【氏名】 重松 則夫

【特許出願人】

    【識別番号】 000005821

    【氏名又は名称】 松下電器産業株式会社

【代理人】

    【識別番号】 100081813

    【弁理士】

    【氏名又は名称】 早瀬 憲一

    【電話番号】 06(6395)3251

【手数料の表示】

    【予納台帳番号】 013527

    【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

    【物件名】 明細書 1

    【物件名】 図面 1

    【物件名】 要約書 1

    【包括委任状番号】 9600402

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 ディスク装置、ディスクの偏心制御方法、及び記録媒体

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、

前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、

外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、

前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、

前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、

前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、

前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段とを備え、

前記偏心制御量計算手段は、

セトリング動作時には、前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 2】 請求項 1 に記載のディスク装置において、

前記偏心制御量初期学習手段は、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記重み係数に代えて、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数と前記ヘッドの目標位置との関係を表わす近似式を予め格納し、

前記偏心制御量計算手段が、

セtring動作時には、前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 3】 請求項 1 に記載のディスク装置において、

複数のディスク面に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取る、各ディスク面に対応して設けられたヘッドを複数備え、

前記偏心制御量初期学習手段が、

前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、各ヘッドが読み取るディスク面毎の、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納し、

前記偏心制御量計算手段が、

ヘッドスイッチ動作時には、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 4】 請求項 1 に記載のディスク装置において、

複数のディスクの、各ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドを複数備え、

偏心制御量初期学習手段が、

前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、各ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納し、

前記偏心制御量計算手段が、

異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時には、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 5】 ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、

前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、

外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出する第 1 の減算手段と、

前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、

前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、

セトリング動作時及びトラッキング動作時に、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、

前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段と、

前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出する参照速度算出手段と、

前記ヘッドの実際の移動速度を算出するヘッド速度算出手段と、

前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出する第 2 の減算手段と、

シーク動作時に、前記第 2 の減算手段により算出されたヘッドの速度誤差と、前記偏心制御量計算手段により、前記偏心制御量初期学習手段に格納されている前記ヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて計算された偏心制御量と、を用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう速度制御手段とを備える、

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 6】 ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、

前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、

外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、

前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、

前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、

前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、

前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出する位置誤差変化量算出手段と、

前記位置誤差変化量算出手段が算出した変化量が所定の値を超えたときに、前記偏心制御量計算手段に、重み係数の計算を中止させる偏心学習切り替え判定手段とを備えた、

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 7】 ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、

前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、

外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、

前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、

前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、

前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、

該ディスク装置に外部から加わる衝撃を電圧で出力する衝撃検出手段と、

前記衝撃検出手段が出力した電圧が所定の値を超えたときに、前記偏心制御量

計算手段に、重み係数の計算を中止させる偏心学習切り替え判定手段とを備えた

ことを特徴とするディスク装置。

【請求項 8】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、

セトリング動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 9】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とヘッドの目標位置とを予め記憶し、

セトリング動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と近似式とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 10】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のヘッドそれぞれが読み取るディスク面毎に、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、

ヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 11】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のデ

ディスクの各ディスクの同心円により分割された複数の領域の各領域に対応する位相ずれ量と重み係数とを予め記憶し、

異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算する、

ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 12】 外部から入力されるヘッドの目標位置とヘッドの現在位置とに基づいて、ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出し、

前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出し、

ヘッドの実際の移動速度を算出し、

前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出し、

ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、

シーク動作時に、予め記憶されているヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算し、該計算した偏心制御量と、前記算出したヘッドの速度誤差とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう、

ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 13】 外部から入力されるヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を算出し、

前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出し、

前記算出されたヘッドの位置誤差の変化量が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止する、

ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 14】 装置外部から加わる衝撃を検出し、

前記検出した衝撃を電圧値に変換して出力し、

前記出力された電圧値が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止する



ことを特徴とするディスクの偏心制御方法。

【請求項 15】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、

セトリング動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録した、

ことを特徴とする記録媒体。

【請求項 16】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とヘッドの目標位置とを予め記憶し、

セトリング動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と近似式とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録した、

ことを特徴とする記録媒体。

【請求項 17】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のヘッドそれぞれが読み取るディスク面毎に、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、

ヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録した、

ことを特徴とする記録媒体。

【請求項 18】 ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波と

ディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のディスクの各ディスクの同心円により分割された複数の領域の各領域に対応する位相ずれ量と重み係数とを予め記憶し、

異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録した、

ことを特徴とする記録媒体。

【請求項 19】 外部から入力されるヘッドの目標位置とヘッドの現在位置とに基づいて、ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出し、

前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出し、

ヘッドの実際の移動速度を算出し、

前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出し、

ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、

シーク動作時に、予め記憶されているヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算し、該計算した偏心制御量と、前記算出したヘッドの速度誤差とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なうプログラムを記録した、

ことを特徴とする記録媒体。

【請求項 20】 外部から入力されるヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を算出し、

前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出し、

前記算出されたヘッドの位置誤差の変化量が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するプログラムを記録した、

ことを特徴とする記録媒体。

【請求項 21】 装置外部から加わる衝撃を検出し、

前記検出した衝撃を電圧値に変換して出力し、  
前記出力された電圧値が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するプログラムを記録した、  
ことを特徴とする記録媒体。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】

本発明は、ディスク装置、ディスクの偏心制御方法、及び記録媒体に関し、特に、偏心したディスクの目標トラックにヘッドを追従させるものに関するものである。

【0002】

【従来の技術】

ディスク装置は、偏心したディスクの目標トラックにヘッドで記録再生するために、偏心により回転中心からの距離が絶えず変化する目標トラックにヘッドを追従させなければならない。以下に、HDD (Hard Disk Drive) を例に説明する。

【0003】

図8は、従来のHDDのブロック図である。

図8に示されるように、従来のHDDは、磁気ディスク815に対し情報の記録や再生を行ない、ヘッド位置信号806を出力する磁気ヘッド819と、磁気ヘッド制御量信号809に基づいて磁気ヘッド819を動作させるアクチュエータ機構部810と、磁気ヘッド819が読み取るサーボ情報番号の変化と磁気ディスク815の偏心量の変化との位相差である位相ずれ量を学習し、位相ずれ量信号812を出力する位相学習器801と、磁気ディスク815の回転周波数に同期した周波数で、位相学習器801が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波信号813を出力する正弦波発生器802と、正弦波信号に重み係数を乗算して偏心制御量を計算するとともに、偏心量の学習と重み係数の更新とを行ない、偏心制御量信号804を出力する偏心制御量計算器803と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して、磁気ディスク815の偏心を補償し磁気

ヘッド819を目標トラックに追従させるための磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号809を出力する位置決め制御器808と、装置外部から入力される目標位置信号805からヘッド位置信号806を減算し、減算結果である位置誤差信号807を出力する減算器820と、偏心制御量計算器803の、偏心量の学習及び重み係数の更新を行なうか否かを切り替える学習スイッチ811とから構成されている。

#### 【0004】

そして、磁気ヘッド819のシーク動作を行なう際には、学習スイッチ811をOFFにすることで、偏心制御量計算器803は、偏心量の学習と重み係数の更新とを一旦中止し、シーク動作からセtring動作に移行した後、中止する直前に計算された重み係数を用いて偏心制御量の計算を行ない、磁気ヘッド819が所定の位置決め範囲に入ったときに、学習スイッチ811をONにして偏心量の学習と重み係数の更新とを再開することにより、セtring時の制御性能の悪化を防いでいる。

#### 【0005】

また、外部から加わった衝撃等により意図せず磁気ヘッド819が動かされて、磁気ヘッド819の位置決め誤差が所定の値を超えた場合には、学習スイッチ811をOFFにすることで、偏心量の学習と重み係数の更新とを中止し、磁気ヘッド819が所定の位置決め範囲に入った時に、学習スイッチ811をONして偏心量の学習と重み係数の更新とを再開することにより、制御性能の悪化を防いでいる。

#### 【0006】

##### 【発明が解決しようとする課題】

しかし、上述のような従来のディスク装置は、シーク動作を行なう際には、偏心制御量の計算、偏心量の学習、及び重み係数の更新を一旦中止し、シーク動作からセtring動作に移行した後、中止する直前に計算された重み係数を用いて偏心制御量の計算を行ない、磁気ヘッドが所定の位置決め範囲に入ったときに、偏心量の学習と重み係数の更新とを再開するが、重み係数の値は、磁気ヘッドを位置決めする目標トラックによって異なるので、重み係数の収束に時間がかか

り、シークタイムが遅くなることがあるという問題があった。

【0007】

また、外部から衝撃等が加わっても、磁気ヘッドの位置決め誤差が所定の値を超えるまで偏心量の学習と重み係数の更新とを行なっているため、偏心制御量が正しく計算されない場合が生じ、制御性能の悪化が起こることがあるという問題があった。

【0008】

本発明は、上記のような課題を解決するためになされたものであり、シークタイムを速くすることができるとともに、ヘッドの位置決めを安定させることのできるディスク装置、ディスクの偏心制御方法、及び記録媒体を提供することを目的とする。

【0009】

【課題を解決するための手段】

本発明の請求項1に記載のディスク装置は、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段とを備え、前記偏心制御量計算手段は、セトリング動作時には、前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

## 【0010】

本発明の請求項2に記載のディスク装置は、請求項1に記載のディスク装置において、前記偏心制御量初期学習手段は、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記重み係数に代えて、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数と前記ヘッドの目標位置との関係を表わす近似式を予め格納し、前記偏心制御量計算手段が、セトリング動作時には、前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

## 【0011】

本発明の請求項3に記載のディスク装置は、請求項1に記載のディスク装置において、複数のディスク面に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取る、各ディスク面に対応して設けられたヘッドを複数備え、前記偏心制御量初期学習手段が、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、各ヘッドが読み取るディスク面毎の、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納し、前記偏心制御量計算手段が、ヘッドスイッチ動作時には、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

## 【0012】

本発明の請求項4に記載のディスク装置は、請求項1に記載のディスク装置において、複数のディスクの、各ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドを複数備え、偏心制御量初期学習手段が、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、各ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納し、前記偏心制御量計算手段が、異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時には、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算すること

を特徴とするものである。

### 【0013】

本発明の請求項5に記載のディスク装置は、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出する第1の減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、セトリング動作時及びトラッキング動作時に、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段と、前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出する参照速度算出手段と、前記ヘッドの実際の移動速度を算出するヘッド速度算出手段と、前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出する第2の減算手段と、シーク動作時に、前記第2の減算手段により算出されたヘッドの速度誤差と、前記偏心制御量計算手段により、前記偏心制御量初期学習手段に格納されている前記ヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて計算された偏心制御量と、を用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう速度制御手段とを備えることを特徴とするものである。

### 【0014】

本発明の請求項6に記載のディスク装置は、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記

ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出する位置誤差変化量算出手段と、前記位置誤差変化量算出手段が算出した変化量が所定の値を超えたときに、前記偏心制御量計算手段に、重み係数の計算を中止させる偏心学習切り替え判定手段とを備えたことを特徴とするものである。

#### 【0015】

本発明の請求項7に記載のディスク装置は、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、該ディスク装置に外部から加わる衝撃を電圧で出力する衝撃検出手段と、前記衝撃検出手段が出力した電圧が所定の値を超えたときに、前記偏心制御量計算手段に、重み係数の計算を中止させる偏心学習切り替え判定手段とを備えたことを特徴とするものである。

#### 【0016】

本発明の請求項8に記載のディスクの偏心制御方法は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位



相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

**【0017】**

本発明の請求項9に記載のディスクの偏心制御方法は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とヘッドの目標位置とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と近似式とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

**【0018】**

本発明の請求項10に記載のディスクの偏心制御方法は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のヘッドそれぞれが読み取るディスク面毎に、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、ヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

**【0019】**

本発明の請求項11に記載のディスクの偏心制御方法は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のディスクの各ディスクの同心円により分割された複数の領域の各領域に対応する位相ずれ量と重み係数とを予め記憶し、異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ

量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算することを特徴とするものである。

#### 【0020】

本発明の請求項12に記載のディスクの偏心制御方法は、外部から入力されるヘッドの目標位置とヘッドの現在位置とに基づいて、ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出し、前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出し、ヘッドの実際の移動速度を算出し、前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出し、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、シーク動作時に、予め記憶されているヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算し、該計算した偏心制御量と、前記算出したヘッドの速度誤差とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なうことを特徴とするものである。

#### 【0021】

本発明の請求項13に記載のディスクの偏心制御方法は、外部から入力されるヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を算出し、前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出し、前記算出されたヘッドの位置誤差の変化量が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止することを特徴とするものである。

#### 【0022】

本発明の請求項14に記載のディスクの偏心制御方法は、装置外部から加わる衝撃を検出し、前記検出した衝撃を電圧値に変換して出力し、前記出力された電圧値が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止することを特徴とするものである。

#### 【0023】

本発明の請求項15に記載の記録媒体は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位

相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0024】

本発明の請求項16に記載の記録媒体は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とヘッドの目標位置とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と近似式とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0025】

本発明の請求項17に記載の記録媒体は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のヘッドそれぞれが読み取るディスク面毎に、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、ヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0026】

本発明の請求項18に記載の記録媒体は、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のディスクの各ディスクの同心円により分割された複数の領域の各領域に対応する位相ずれ量と重み係数とを予め記憶し、異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数と

から、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0027】

本発明の請求項19に記載の記録媒体は、外部から入力されるヘッドの目標位置とヘッドの現在位置とに基づいて、ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出し、前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出し、ヘッドの実際の移動速度を算出し、前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出し、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、シーク動作時に、予め記憶されているヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算し、該計算した偏心制御量と、前記算出したヘッドの速度誤差とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なうプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0028】

本発明の請求項20に記載の記録媒体は、外部から入力されるヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を算出し、前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出し、前記算出されたヘッドの位置誤差の変化量が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0029】

本発明の請求項21に記載の記録媒体は、装置外部から加わる衝撃を検出し、前記検出した衝撃を電圧値に変換して出力し、前記出力された電圧値が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するプログラムを記録したことを特徴とするものである。

#### 【0030】

#### 【発明の実施の形態】

本発明は、どのようなディスク装置にも適用可能であるが、ここではHDD（

Hard Disk Drive) を例として説明を行なう。

#### 実施の形態 1.

図 2 (a) は、HDD における磁気ヘッドの位置誤差の、サーボ情報の数に対する変化を示す波形図であり、横軸がサーボ情報の数、縦軸が磁気ヘッドの位置誤差を表わし、図 2 (b) は、サーボ情報番号のサーボ情報の数に対する変化を示す波形図であり、横軸がサーボ情報の数、縦軸がサーボ情報番号を表わす。また、図 3 (a) は、同心円のトラック  $T_0 \sim T_n$  とサーボ情報領域  $S_0 \sim S_N$  とを有する磁気ディスクのトラック及びサーボ情報の配置を示す平面図であり、図 3 (b) は、トラック  $T_0 \sim T_n$  とサーボ情報領域  $S_0 \sim S_N$  とを示す磁気ディスクの部分拡大図である。以後の説明では、トラック  $T_0 \sim T_n$  をトラック番号  $T_0 \sim T_n$  と記したり、サーボ情報領域  $S_0 \sim S_N$  をサーボ情報番号  $S_0 \sim S_N$  と記したりして、同じ符号を両方の意味に用いる。磁気ヘッドが、偏心して回転する磁気ディスク上の所定位置にあるとき、磁気ヘッドの下を複数のトラックが横切る。

#### 【0031】

図 3 (a) において、トラック番号  $T_0$ 、 $T_1$ 、 $T_2$ 、 $\dots$ 、 $T_n$  は、磁気ディスク 15 の多数の同心円のトラックにそれぞれ付与された番号である。トラック番号  $T_0$  は、最外周のトラック番号であり、内周に向かって、トラック番号  $T_1$ 、 $T_2$ 、 $\dots$ 、 $T_n$  のように自然数の数字を付加して表されている。磁気ディスク 15 が偏心していると、磁気ディスク 15 上の一定の位置にある磁気ヘッドがトレースするトラックのトラック番号は一定の範囲で正弦波で変動する。正弦波の周期は磁気ディスクの回転周期に等しい。

#### 【0032】

図 3 (a) に示されるように、磁気ディスク 15 の各トラック  $T_0 \sim T_n$  には、 $(N+1)$  個のサーボ情報領域  $S_0$  から  $S_N$  が設けられており、そこにサーボ情報があらかじめ記録されている。N は例えば数百である。同心円の各トラックに設けられたサーボ情報領域  $S_0 \sim S_N$  のサーボ情報に自然数 0 から N の番号を付与し、サーボ情報番号  $S_0 \sim S_N$  とする。また、図 3 (b) は、トラック  $T_0 \sim T_3$  とサーボ情報領域  $S_0$ 、 $S_1$ 、 $S_2$  との関係を部分的に拡大して示してい

る。セクターデータ領域 16 はユーザがデータ記録に使用することができる部分である。

### 【0033】

回転する磁気ディスク 15 上の所定位置にある磁気ヘッドが検出するサーボ情報番号 S0～SN は、図 2 (b) に示されるように、磁気ディスク 15 の 1 回転毎に 0 から N まで変化する。磁気ディスク 15 が連続して回転するとき、サーボ情報番号 S0～SN の変化を表わす信号は鋸歯状波になる。図 2 (a) に示される正弦波と図 2 (b) に示される鋸歯状波とは同じ周期を有する。正弦波と鋸歯状波との位相差を「位相ずれ量  $\Phi$ 」という。

### 【0034】

図 1 は、本発明の実施の形態 1 による HDD のブロック図である。

図 1 に示されるように、本実施の形態 1 による HDD は、磁気ディスク 115 に対し情報の記録や再生を行ない、ヘッド位置信号 106 を出力する磁気ヘッド 119 と、磁気ヘッド制御量信号 109 に基づいて磁気ヘッド 119 を動作させるアクチュエータ機構部 110 と、磁気ヘッド 119 が読み取るサーボ情報番号 S の変化を示す鋸歯状波と磁気ディスク 115 の偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習し、位相ずれ量信号 112 を出力する位相学習器 101 と、磁気ディスク 115 の回転周波数に同期した周波数で、位相学習器 101 が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波信号 113 を出力する正弦波発生器 102 と、偏心同期正弦波信号 113 に重み係数を乗算して偏心制御量を計算し、偏心制御量信号 104 を出力するとともに、偏心量の学習と重み係数の更新とを行ない、重み係数信号 121 を出力する偏心制御量計算器 103 と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号 109 を出力する位置決め制御器 108 と、外部から入力される目標位置信号 105 からヘッド位置信号 106 を減算し、減算結果である位置誤差信号 107 を出力する減算器 120 と、偏心制御量計算器 103 の、偏心量の学習及び重み係数の更新を行なうか否かを切り替える学習スイッチ 111 と、磁気ディスク 115 の同心円により分割された複数の領域の各領域毎に対応する位相ずれ量信号 112 及び重み係数信号 121 を格納する偏心制御量初期学

習器 114 とから構成されている。

#### 【0035】

以下に、ディスクの偏心制御方法について説明する。

HDDの立ち上げ時に、アクチュエータ機構部 110 は、まず、磁気ヘッド 119 を磁気ディスク 115 上の最外周の領域の所定の位置に通常のフィードバック制御で位置決めする。なお、ここで通常のフィードバック制御とは、トラッキング動作時及びセトリング動作時には磁気ヘッドを所望のトラックに追従させ、シーク動作時には磁気ヘッドを所望の移動速度に追従させる制御のことであり、ここではその詳細についての説明は省略する。

#### 【0036】

磁気ヘッド 119 は、磁気ディスク 115 上の磁気ヘッド 119 の位置を、磁気ヘッド 119 が検出するトラック番号に基づいて検出し、ヘッド位置信号 106 を出力する。

減算器 120 は、ヘッド位置信号 106 を、外部から入力される目標位置信号 105 から減算し、減算結果である位置誤差信号 107 を出力し、起動時に閉になっている学習スイッチ 111 を介して、位相学習器 101 と偏心制御量計算器 103 とに印加する。この位置誤差信号 107 は、磁気ディスク 115 に偏心が存在する場合には正弦波状に変化する。

#### 【0037】

位相学習器 101 は、位置誤差信号 107 の正弦波とサーボ情報番号 S の変化を示す鋸歯状波との位相ずれ量  $\Phi$  を計算し、位相ずれ量  $\Phi$  を表わす位相ずれ量信号 112 を出力し、正弦波発生器 102 と偏心制御量初期学習器 114 とに印加する。

偏心制御量初期学習器 114 は、磁気ヘッド 119 が位置決めを行なっている磁気ディスク 115 における位相ずれ量  $\Phi$  として位相ずれ量信号 112 を格納する。

正弦波発生器 102 は、位相ずれ量  $\Phi$  に応じた位相で、偏心同期正弦波信号 113 を出力し、偏心制御量計算器 103 に印加する。

#### 【0038】

偏心制御量計算器 103 は、偏心同期正弦波信号 113 に対し、式 (1) に示されるように所定の重み係数 A を乗算して、偏心制御量  $u_r$  を算出する。

$$u_r = A \times \sin(2\pi f \times (k - \Phi) \div N) \quad \dots (1)$$

f : 磁気ディスク回転周波数

k : サーボ情報番号

偏心制御量  $u_r$  を表わす偏心制御量信号 104 は、位置決め制御器 108 に印加される。

#### 【0039】

偏心制御量計算器 103 は、位置誤差信号 107 と偏心同期正弦波信号 113 とを各サーボ情報番号毎に式 (2) に示されるように積和演算し、積和演算値 I を求める。

$$I = \sum \{E_r \times \sin(2\pi f \times (k - \Phi) \div N)\} \quad \dots (2)$$

$E_r$  : 位置誤差信号

積和演算値 I に所定の定数のゲイン G を乗算し、磁気ディスク 115 の 1 回転毎に式 (3) に示されるように重み係数 A を更新する。

$$A = A' - G \times I \quad \dots (3)$$

$A'$  : 前回更新時の重み係数

重み係数 A を表わす重み係数信号 121 は、偏心制御量初期学習器 114 に印加される。

偏心制御量初期学習器 114 は、磁気ディスク 115 の、磁気ヘッド 119 が位置決めを行なっている面の最外周の領域における重み係数 A として、重み係数信号 121 を格納する。

#### 【0040】

位置決め制御器 108 は、位置誤差信号 107 に基づいて、磁気ヘッド 119 を所望のトラックに追従させる通常のフィードバック制御を行なうときの制御量、つまり、位置誤差信号 107 が小さくなるような制御量を算出し、偏心制御量信号 104 に加算することにより磁気ヘッド制御量信号 109 を算出する。この磁気ヘッド制御量信号 109 は、アクチュエータ機構部 110 に印加され、磁気ヘッド 119 の位置決め制御が行なわれる。



## 【0041】

その後、アクチュエータ機構部110は、磁気ヘッド119を磁気ディスク115上の最外周の領域から1つ内側の領域の所定の位置に通常のフィードバック制御で位置決めし、上述の動作を同様に行ない、この領域における重み係数Aを算出し、格納する。そして、同様に、他の領域に対しても、磁気ヘッド119の位置決めから重み係数Aの算出、格納までの動作を行うことにより、磁気ディスク115上の各領域毎に対応する重み係数Aを算出、格納する。

## 【0042】

また、磁気ヘッド119が目標トラックにアクセスするシーク時には、学習スイッチ111をオフにして重み係数Aの学習計算を中止し、シーク動作からセトリング動作に移行する時に、偏心制御量初期学習器114は、磁気ヘッド119を位置決めしたい位置を表わす目標位置信号105に対応する重み係数Aと位相ずれ量 $\Phi$ とを読み出し、偏心情報118として偏心制御量計算器103に印加する。

## 【0043】

セトリング動作中、偏心制御量計算器103は、目標位置に対応した重み係数Aに、位相ずれ量 $\Phi$ に同期した正弦波を乗算して、セトリング偏心制御量信号104を出力する。

そして、セトリング動作からトラッキング動作に移行する時に、学習スイッチ111をオンにして重み係数Aの学習計算を再開する。

## 【0044】

このように本実施の形態1によるHDDは、位相学習手段が学習した位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段とを備え、セトリング動作時に、偏心制御量計算器が、偏心制御量初期学習器に格納されている前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するようにしたので、磁気ディスクの内周と外周とで重み係数の値が異なっても、トラッキング動作に移行して重み係数Aの学習計算を再開してから、重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイムを速くすることができる。

## 【0045】

なお、磁気ディスクの他面に情報を読み書きする際には、当該磁気ディスクにおける位相ずれ量と、各面の各領域に対応する重み係数Aを算出して偏心制御量初期学習器に格納し、これをセtring偏心制御量の計算に用いるようにすれば、ヘッドスイッチタイムを速くすることができる。

また、磁気ディスクが複数ある場合でも、各磁気ディスクにおける位相ずれ量と、各磁気ディスクの各領域に対応する重み係数Aを算出して偏心制御量初期学習器に格納し、これをセtring偏心制御量の計算に用いるようにすれば、ヘッドスイッチタイムを速くすることができる。

## 【0046】

実施の形態2.

図4は、本発明の実施の形態2によるHDDのブロック図である。

図4に示されるように、本実施の形態2によるHDDは、磁気ディスク415に対し情報の記録や再生を行ない、ヘッド位置信号406を出力する磁気ヘッド419と、磁気ヘッド制御量信号409に基づいて磁気ヘッド419を動作させるアクチュエータ機構部410と、磁気ヘッド419が読み取るサーボ情報番号Sの変化を示す鋸歯状波と磁気ディスク415の偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習し、位相ずれ量信号412を出力する位相学習器401と、磁気ディスク415の回転周波数に同期した周波数で、位相学習器401が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波信号413を正弦波発生器402と、偏心同期正弦波信号413に重み係数を乗算して偏心制御量を計算し、偏心制御量信号404を出力するとともに、偏心量の学習と重み係数の更新とを行ない、重み係数信号421を出力する偏心制御量計算器403と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号409を出力する位置決め制御器408と、外部から入力される目標位置信号405からヘッド位置信号406を減算し、減算結果である位置誤差信号407を出力する減算器420と、偏心制御量計算器403の、偏心量の学習及び重み係数の更新を行なうか否かを切り替える学習スイッチ411と、磁気ディスク415の同心円により分割された複数の領域の各領域毎に対応する位相

ずれ量信号 412 及び重み係数信号 421 を格納するとともに、重み係数と位置決めを行なう位置との関係を表わす 1 次式を求め、その傾きと切片とを格納する偏心制御量初期学習器 414 とから構成されている。

#### 【0047】

以下に、ディスクの偏心制御方法について説明する。

HDD の立ち上げ時に、アクチュエータ機構部 410 は、まず、磁気ヘッド 419 を磁気ディスク 415 上の最外周の領域の所定の位置に通常のフィードバック制御で位置決めする。なお、ここで通常のフィードバック制御とは、トラッキング動作時及びセトリック動作時には磁気ヘッドを所望のトラックに追従させ、シーク動作時には磁気ヘッドを所望の移動速度に追従させる制御のことであり、ここではその詳細についての説明は省略する。

#### 【0048】

磁気ヘッド 419 は、磁気ディスク 415 上の磁気ヘッド 419 の位置を、磁気ヘッド 419 が検出するトラック番号に基づいて検出し、ヘッド位置信号 406 を出力する。

減算器 420 は、ヘッド位置信号 406 を、外部から入力される目標位置信号 405 から減算し、減算結果である位置誤差信号 407 を出力し、起動時に閉になっている学習スイッチ 411 を介して、位相学習器 401 と偏心制御量計算器 403 とに印加する。

#### 【0049】

位相学習器 401 は、位相誤差信号 407 の正弦波とサーボ情報番号 S の変化を示す鋸歯状波との位相ずれ量  $\Phi$  を計算し、位相ずれ量  $\Phi$  を表わす位相ずれ量信号 412 を出力し、正弦波発生器 402 と偏心制御量初期学習器 414 とに印加する。

偏心制御量初期学習器 414 は、磁気ヘッド 419 が位置決めを行なっている磁気ディスク 415 における位相ずれ量  $\Phi$  として位相ずれ量信号 412 を格納する。

正弦波発生器 402 は、位相ずれ量  $\Phi$  に応じた位相で、偏心同期正弦波信号 413 を出力し、偏心制御量計算器 403 に印加する。

## 【0050】

偏心制御量計算器403は、偏心同期正弦波信号413に対し、重み係数Aを乗算して偏心制御量 $u_r$ を算出し、偏心制御量 $u_r$ を表わす偏心制御量信号404を出力し、位置決め制御器408に印加する。

偏心制御量計算器403は、位置誤差信号407と偏心同期正弦波信号413とを各サーボ情報番号毎に積和演算し、積和演算値Iを求める。そして、磁気ディスク415の1回転毎に、該積和演算値IにゲインGを乗算し、重み係数Aを更新する。

重み係数Aを表わす重み係数信号421は、偏心制御量初期学習器414に印加され、偏心制御量初期学習器414は重み係数信号421を格納する。

## 【0051】

位置決め制御器408は、位置誤差信号407に基づいて、磁気ヘッド419を所望のトラックに追従させる通常のフィードバック制御を行なうときの制御量、つまり、位置誤差信号407を小さくするための制御量を算出し、偏心制御量信号404に加算することにより磁気ヘッド制御量信号409を算出する。この磁気ヘッド制御量信号409はアクチュエータ機構部410に印加され、磁気ヘッド419の位置決め制御が行なわれる。

## 【0052】

その後、アクチュエータ機構部410は、磁気ヘッド419を磁気ディスク415上の最外周の領域から1つ内側の領域の所定の位置に通常のフィードバック制御で位置決めし、上述の動作を同様に行ない、この領域における重み係数Aを算出し、格納する。そして、同様に、他の領域に対しても、磁気ヘッド419の位置決めから重み係数Aの算出、格納までの動作を行うことにより、磁気ディスク415上の各領域毎に対応する重み係数Aを算出、格納する。

## 【0053】

偏心制御量初期学習器414は、各領域における所定の位置で計測し、格納した重み係数と、その1つ内側の領域における所定の位置で計測し、格納した重み係数と、を用いて各領域毎の重み係数と位置決めを行なう位置との関係を表わす1次式を求め、各領域毎にそれぞれ対応する1次式の傾きと切片を格納する。即

ち、最外周領域における、重み係数と位置決めを行なう位置との関係を表わす1次式を求める場合には、最外周の領域の所定の位置で計測し格納した重み係数と、最外周の領域から1つ内側の領域の所定の位置で計測し格納した重み係数とから、その傾きと切片を算出し、最外周領域における、重み係数と位置決めを行なう位置との関係を表わす1次式として格納する。

#### 【0054】

また、磁気ヘッド419が目標トラックにアクセスするシーク時には、学習スイッチ411をオフにして重み係数Aの学習計算を中止し、シーク動作からセトリング動作に移行する時には、偏心制御量初期学習器414は、磁気ヘッド419を位置決めしたい位置を表わす目標位置信号405に対応する位相ずれ量 $\Phi$ を読み出すとともに、目標位置信号405に対応する、重み係数と位置決めを行なう位置との関係を表わす1次式の傾きと切片を読み出し、目標位置信号405に対応する重み係数を算出し、偏心情報418として偏心制御量計算器403に印加する。

#### 【0055】

セトリング動作中、偏心制御量計算器403は、目標位置に対応した重み係数Aに、位相ずれ量 $\Phi$ に同期した正弦波を乗算して、セトリング偏心制御量信号404を出力する。

そして、セトリング動作からトラッキング動作に移行する時に、学習スイッチ411をオンして重み係数Aの学習計算を再開する。

#### 【0056】

このように本実施の形態2によるHDDは、位相学習手段が学習した位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数と前記ヘッドの目標位置との関係を表わす近似式とを予め格納する偏心制御量初期学習手段とを備え、セトリング動作時に、偏心制御量計算器が、偏心制御量初期学習器に格納されている、位相ずれ量と前記近似式から算出される重み係数とを用いて偏心制御量を計算するようにしたので、磁気ディスクの同心円により分割された領域内で重み係数の値が大きく変わる場合でも、トラッキング動作に移行して、重み係数Aの学習計算を再開してから、重み係数が収束するまでの時間が短くなり、

シークタイムを速くすることができる。

【0057】

実施の形態3.

図5は、本発明の実施の形態3によるHDDのブロック図である。

図5に示されるように、本発明の実施の形態3によるHDDは、磁気ディスク515に対し情報の記録や再生を行ない、ヘッド位置信号506を出力する磁気ヘッド519と、磁気ヘッド制御量信号509に基づいて磁気ヘッド519を動作させるアクチュエータ機構部510と、磁気ヘッド519が読み取るサーボ情報番号Sの変化を示す鋸歯状波と磁気ディスク515の偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習し、位相ずれ量信号512を出力する位相学習器501と、磁気ディスク515の回転周波数に同期した周波数で、位相学習器501が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波信号513を正弦波発生器502と、偏心同期正弦波信号513に重み係数を乗算して偏心制御量を計算し、偏心制御量信号504を出力するとともに、偏心量の学習と重み係数の更新とを行ない、重み係数信号521を出力する偏心制御量計算器503と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号509を出力する位置決め制御器508と、外部から入力される目標位置信号505からヘッド位置信号506を減算し、減算結果である位置誤差信号507及び残余距離信号529を出力する減算器520と、偏心制御量計算器503の、偏心量の学習及び重み係数の更新を行なうか否かを切り替える学習スイッチ511と、磁気ディスク515の同心円により分割された複数の領域の各領域毎に対応する位相ずれ量信号512及び重み係数信号521を格納する偏心制御量初期学習器514と、アクチュエータ機構部510の出力に基づいて、磁気ヘッド519の実際の移動速度を算出するヘッド速度算出部528と、残余距離信号529に応じた目標速度信号524を出力する参照速度算出器523と、ヘッド速度算出部528の出力であるヘッド速度信号527を、目標速度信号524から減算し、速度誤差信号530を算出する減算器525と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号509を出力する速度制御器526と、トラッキング動作

時及びセトリング動作時には、アクチュエータ機構部 510 に位置決め制御器 508 が出力する磁気ヘッド制御量信号 509 が入力され、シーク動作時には、速度制御器 526 が出力する磁気ヘッド制御量信号 509 が入力されるように、それぞれが連動してフィードバック制御系を切り替えるスイッチ 5221, スイッチ 5222, スイッチ 5223, スイッチ 5224, スイッチ 5225 とから構成されている。

#### 【0058】

以下に、ディスクの偏心制御方法について説明する。

HDD の立ち上げ時に、スイッチ 5221 及びスイッチ 5223 がオフに、スイッチ 5222 及びスイッチ 5224 がオンに、スイッチ 5225 が位置決め制御器 508 側に、それぞれ切り替えられ、アクチュエータ機構部 510 は、磁気ヘッド 519 を磁気ディスク 515 上の最外周の領域の所定の位置に通常のフィードバック制御で位置決めする。なお、ここで通常のフィードバック制御とは、トラッキング動作時及びセトリング動作時には磁気ヘッドを所望のトラックに追従させ、シーク動作時には磁気ヘッドを所望の移動速度に追従させる制御のことであり、ここではその詳細についての説明は省略する。

#### 【0059】

磁気ヘッド 519 は、磁気ディスク 515 上の磁気ヘッド 519 の位置を、磁気ヘッド 519 が検出するトラック番号に基づいて検出し、ヘッド位置信号 506 を出力する。

減算器 520 は、ヘッド位置信号 506 を、外部から入力される目標位置信号 505 から減算し、減算結果である位置誤差信号 507 及び残余距離信号 529 を出力する。位置誤差信号 507 は、起動時に閉になっている学習スイッチ 511 を介して、位相学習器 501 と偏心制御量計算器 503 とに印加される。

#### 【0060】

位相学習器 501 は、位相誤差信号 507 の正弦波とサーボ情報番号 S の変化を示す鋸歯状波との位相ずれ量  $\Phi$  を計算し、位相ずれ量  $\Phi$  を表わす位相ずれ量信号 512 を出力し、正弦波発生器 502 と偏心制御量初期学習器 514 とに印加する。

偏心制御量初期学習器 514 は、磁気ヘッド 519 が位置決めを行なっている磁気ディスク 515 における位相ずれ量  $\Phi$  として位相ずれ量信号 512 を格納する。

#### 【0061】

正弦波発生器 502 は、位相ずれ量  $\Phi$  に応じた位相で、偏心同期正弦波信号 513 を出力し、偏心制御量計算器 503 に印加する。

偏心制御量計算器 503 は、偏心同期正弦波信号 513 に対し、重み係数 A を乗算して偏心制御量  $u_r$  を求め、偏心制御量  $u_r$  を表わす偏心制御量信号 504 を出力し、位置決め制御器 508 に印加する。

#### 【0062】

偏心制御量計算器 503 は、位置誤差信号 507 と偏心同期正弦波信号 513 とを各サーボ情報番号毎に積和演算し、積和演算値 I を求める。そして、磁気ディスク 515 の 1 回転毎に積和演算値 I にゲイン G を乗算し、重み係数 A を更新する。

#### 【0063】

重み係数 A を表わす重み係数信号 521 は、偏心制御量初期学習器 514 に印加され、偏心制御量初期学習器 514 は、磁気ヘッド 519 が位置決めを行なっている磁気ディスク 515 の面の最外周の領域における重み係数 A として、重み係数信号 521 を格納する。

#### 【0064】

位置決め制御器 508 は、位置誤差信号 507 に基づいて、磁気ヘッド 519 を所望のトラックに追従させる通常のフィードバック制御を行なうときの制御量、つまり、位置誤差信号 507 が小さくなるような制御量を算出し、偏心制御量信号 504 に加算することにより磁気ヘッド制御量信号 509 を算出する。この磁気ヘッド制御量信号 509 はアクチュエータ機構部 510 に印加され、磁気ヘッド 519 の位置決め制御が行なわれる。

#### 【0065】

その後、アクチュエータ機構部 510 は、磁気ヘッド 519 を磁気ディスク 515 上の最外周の領域から 1 つ内側の領域の所定の位置に通常のフィードバック



制御で位置決めし、上述の動作を同様に行ない、この領域における重み係数Aを算出し、格納する。そして、同様に、他の領域に対しても、磁気ヘッド519の位置決めから重み係数Aの算出、格納までの動作を行うことにより、磁気ディスク515上の各領域毎に対応する重み係数Aを算出、格納する。

#### 【0066】

また、磁気ヘッド519が目標トラックにアクセスするシーク時には、学習スイッチ511をオフにして重み係数Aの学習計算を中止する。このとき、スイッチ5221及びスイッチ5223がオンに、スイッチ5222及びスイッチ5224がオフに、スイッチ5225が速度制御器526側に、それぞれ切り替えられる。

#### 【0067】

シーク動作中には、減算器520から出力された残余距離信号529がシーク動作時に閉となっているスイッチ5223を介して、参照速度算出器523に印加される。参照速度算出器523は、残余距離信号529に応じた目標速度信号524を出力する。また、ヘッド速度算出部528は、アクチュエータ機構部510の出力に基づいて、磁気ヘッド519の移動速度を算出する。

減算器525は、ヘッド速度算出部528の出力であるヘッド速度信号527を、目標速度信号524から減算し、速度誤差信号530を算出する。

#### 【0068】

一方で、偏心制御量初期学習器514は、シーク動作中に、磁気ヘッド519の磁気ディスク515上の位置を示すヘッド位置信号506に対応する重み係数Aと位相ずれ量 $\Phi$ とを読み出し、偏心情報518として偏心制御量計算器503に印加する。偏心制御量計算器503は、磁気ヘッド519の現在位置に対応した重み係数Aに位相ずれ量 $\Phi$ に同期した正弦波を乗算してシーク偏心制御量信号504bを出力する。

#### 【0069】

速度制御器526は、速度誤差信号530に基づいて、磁気ヘッド519を所望の移動速度に追従させる通常のフィードバック制御を行なうときの制御量、つまり、速度誤差信号530が小さくなるような制御量を算出し、偏心制御量計算

器 5 0 3 から出力されるシーク偏心制御量信号 5 0 4 b に加算することで磁気ヘッド制御量信号 5 0 9 を算出する。磁気ヘッド制御量信号 5 0 9 はアクチュエータ機構部 5 1 0 に印加され、磁気ヘッド 5 1 9 の制御が行なわれる。

#### 【0 0 7 0】

シーク動作からセトリング動作に移行する時には、スイッチ 5 2 2 1 及びスイッチ 5 2 2 3 がオフに、スイッチ 5 2 2 2 及びスイッチ 5 2 2 4 がオンに、スイッチ 5 2 2 5 が位置決め制御器 5 0 8 側に、それぞれ切り替えられる。偏心制御量初期学習器 5 1 4 は、磁気ヘッド 5 1 9 を位置決めしたい位置を表わす目標位置信号 5 0 5 に対応する位相ずれ量  $\Phi$  と重み係数 A とを読み出し、偏心情報 5 1 8 として偏心制御量計算器 5 0 3 に印加する。

#### 【0 0 7 1】

セトリング動作中、偏心制御量計算器 5 0 3 は、目標位置に対応した重み係数 A に、位相ずれ量  $\Phi$  に同期した正弦波を乗算して、セトリング偏心制御量信号 5 0 4 a を出力する。

そして、セトリング動作からトラッキング動作に移行する時に、学習スイッチ 5 1 1 をオンにして重み係数 A の学習計算を再開する。

#### 【0 0 7 2】

このように本実施の形態 3 による HDD は、シーク動作時に、減算器により算出されたヘッドの速度誤差と、偏心制御量計算器により偏心制御量初期学習器に格納されている前記ヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量及び重み係数を用いて計算された偏心制御量とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう速度制御手段を備えるようにしたので、正確な磁気ヘッドの位置を検出できるようになり、シーク動作を安定して行なうことができる。

#### 【0 0 7 3】

実施の形態 4 .

図 6 は、本発明の実施の形態 4 による HDD のブロック図である。

図 6 に示されるように、本発明の実施の形態 4 による HDD は、磁気ディスク 6 1 5 に対し情報の記録や再生を行ない、ヘッド位置信号 6 0 6 を出力する磁気ヘッド 6 1 9 と、磁気ヘッド制御量信号 6 0 9 に基づいて磁気ヘッド 6 1 9 を動

作させるアクチュエータ機構部 610 と、磁気ヘッド 619 が読み取るサーボ情報番号 S の変化を示す鋸歯状波と磁気ディスク 615 の偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習し、位相ずれ量信号 612 を出力する位相学習器 601 と、磁気ディスク 615 の回転周波数に同期した周波数で、位相学習器 601 が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波信号 613 を出力する正弦波発生器 602 と、偏心同期正弦波信号 613 に重み係数を乗算して偏心制御量を計算し、偏心制御量信号 604 を出力するとともに、偏心量の学習と重み係数の更新との行なう偏心制御量計算器 603 と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号 609 を出力する位置決め制御器 608 と、外部から入力される目標位置信号 605 からヘッド位置信号 606 を減算し、減算結果である位置誤差信号 607 を出力する減算器 620 と、偏心制御量計算器 603 の、偏心量の学習及び重み係数の更新を行なうか否かを切り替える学習スイッチ 611 と、位置誤差信号 607 に基づいて位置誤差信号の変化量を算出する偏心学習切り替え判定器 631 と、位置誤差信号 607 の変化量が所定の値を超えたとき、学習スイッチ 611 をオフにする位置誤差変化量算出器 632 とから構成されている。

#### 【0074】

以下に、ディスクの偏心制御方法について説明する。

位相学習器 601 は、位置誤差信号 607 の正弦波とサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波との位相ずれ量  $\Phi$  を算出し、位相ずれ量  $\Phi$  を表わす位相ずれ量信号 612 を出力し、正弦波発生器 602 に印加する。

位相ずれ量信号 612 が印加された正弦波発生器 602 は、位相ずれ量  $\Phi$  に応じた位相で、偏心同期正弦波信号 613 を生成し、偏心制御量計算器 603 に印加する。

#### 【0075】

偏心制御量計算器 603 は、印加された偏心同期正弦波 613 に対し、重み係数 A を乗算して偏心制御量  $u_r$  を求め、偏心制御量  $u_r$  を表わす偏心制御量信号 604 を出力し、位置決め制御器 608 に印加する。また、偏心制御量計算器 603 は、位置誤差信号 607 と偏心同期正弦波信号 613 とを各サーボ情報番号

毎に積和演算し、積和演算値  $I$  を求める。そして、磁気ディスク 615 の 1 回転毎に積和演算値  $I$  にゲイン  $G$  を乗算し、重み係数  $A$  を更新する。

#### 【0076】

位置決め制御器 608 は、位置誤差信号 607 に基づいて、磁気ヘッド 619 を所望のトラックに追従させる通常のフィードバック制御を行なうときの制御量を算出し、偏心制御量信号 604 に加算することにより磁気ヘッド制御量信号 609 を算出する。この磁気ヘッド制御量信号 609 はアクチュエータ機構部 610 に印加され、磁気ヘッド 619 の位置決めが行なわれる。

#### 【0077】

位置誤差変化量算出器 632 は、位置誤差信号 607 に基づいて位置誤差信号の変化量を算出し、偏心学習切り替え判定器 631 に出力する。

偏心学習切り替え判定器 631 は、位置誤差変化量算出器 632 から出力された位置誤差信号の変化量が所定の値を超えたとき、学習スイッチ 611 をオフにして、重み係数  $A$  の学習計算を中止させる。

#### 【0078】

重み係数  $A$  の学習計算中止中は、重み係数  $A$  は更新されないので、偏心制御量計算器 603 は、学習スイッチ 611 をオフにする直前に求めた重み係数を用いて偏心制御量を計算する。

そして、偏心学習切り替え判定器 631 は、位置誤差信号 607 の変化量が所定の値以内に回復し、かつ位置誤差信号 607 が所定の範囲内になったときに、学習スイッチ 611 をオンにして、重み係数  $A$  の学習計算を再開させる。

#### 【0079】

このように本実施の形態 4 による HDD は、位置誤差信号に基づいて位置誤差信号の変化量を算出する偏心学習切り替え判定器を備え、偏心学習切り替え判定器が算出した位置誤差信号の変化量が所定の値を超えたときに、偏心量の学習と重み係数の更新とを中止するようにしたので、衝撃等により磁気ヘッドが動かされても、磁気ヘッドの位置決めを安定して行なうことができる。

#### 【0080】

実施の形態 5.

図7は、本発明の実施の形態5によるHDDのブロック図である。

図7に示されるように、本実施の形態5によるHDDは、磁気ディスク715に対し情報の記録や再生を行ない、ヘッド位置信号706を出力する磁気ヘッド719と、磁気ヘッド制御量信号709に基づいて磁気ヘッド719を動作させるアクチュエータ機構部710と、磁気ヘッド719が読み取るサーボ情報番号Sの変化を示す鋸歯状波と磁気ディスク715の偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習し、位相ずれ量信号712を出力する位相学習器701と、磁気ディスク715の回転周波数に同期した周波数で、位相学習器701が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波信号713を出力する正弦波発生器702と、偏心同期正弦波信号713に重み係数を乗算して偏心制御量を計算し、偏心制御量信号704を出力するとともに、偏心量の学習と重み係数の更新とを行なう偏心制御量計算器703と、偏心制御量と通常のフィードバック制御量とを加算して磁気ヘッド制御量を算出し、磁気ヘッド制御量信号709を出力する位置決め制御器708と、外部から入力される目標位置信号705からヘッド位置信号706を減算し、減算結果である位置誤差信号707を出力する減算器720と、偏心制御量計算器703の、偏心量の学習及び重み係数の更新を行なうか否かを切り替える学習スイッチ711と、該HDDに印加される衝撃に応じた電圧を出力する偏心学習切り替え判定器731と、衝撃検出器733が出力する電圧が所定の値を超えたとき、学習スイッチ711をオフにする衝撃検出器733とから構成されている。

#### 【0081】

以下に、ディスクの偏心制御方法について説明する。

位相学習器701は、位置誤差信号707の正弦波とサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波との位相ずれ量 $\Phi$ を算出し、位相ずれ量 $\Phi$ を表わす位相ずれ量信号712を出力し、正弦波発生器702に印加する。

正弦波発生器702は、位相ずれ量 $\Phi$ に応じた位相で、偏心同期正弦波信号613を生成し、偏心制御量計算器703に印加する。

#### 【0082】

偏心制御量計算器703は、偏心同期正弦波713に対し、重み係数Aを乗算

して偏心制御量  $u_r$  を求め、偏心制御量  $u_r$  を表わす偏心制御量信号 704 を出力し、位置決め制御器 708 に印加する。また、偏心制御量計算器 703 は、位置誤差信号 707 と偏心同期正弦波信号 713 とを各サーボ情報番号毎に積和演算し、積和演算値  $I$  を求める。そして、磁気ディスク 715 の 1 回転毎に積和演算値  $I$  にゲイン  $G$  を乗算し、重み係数  $A$  を更新する。

#### 【0083】

位置決め制御器 708 は、位置誤差信号 707 に基づいて、磁気ヘッド 719 を所望のトラックに追従させる通常のフィードバック制御を行なうときの制御量を算出し、偏心制御量信号 704 に加算することにより磁気ヘッド制御量信号 709 を算出する。この磁気ヘッド制御量信号 709 はアクチュエータ機構部 710 に印加され、磁気ヘッド 719 の位置決めが行なわれる。

#### 【0084】

衝撃検出器 733 は、該 HDD に印加される衝撃に応じた電圧を偏心学習切り替え判定器 731 に出力する。

偏心学習切り替え判定器 731 は、衝撃検出器 733 が出力する電圧が所定の値を超えたとき、学習スイッチ 711 をオフにして、重み係数  $A$  の学習計算を中止させる。

#### 【0085】

重み係数  $A$  の学習計算中止中は、重み係数  $A$  は更新されないので、偏心制御量計算器 703 は、学習スイッチ 711 をオフにする直前に求めた重み係数を用いて偏心制御量を計算する。

偏心学習切り替え判定器 731 は、衝撃検出器 733 が出力する電圧が所定の値以内に回復し、かつ位置誤差信号 707 が所定の範囲内になったときに、学習スイッチ 711 をオンにして、重み係数  $A$  の学習計算を再開させる。

#### 【0086】

このように本実施の形態 5 による HDD によれば、HDD に印加される衝撃に応じた電圧を出力する衝撃検出器を備え、衝撃検出器が出力する電圧が所定の値を超えたときに、偏心量の学習と重み係数の更新とを中止するようにしたので、衝撃等により磁気ヘッドが動かされても、磁気ヘッドの位置決めを安定して行な

うことができる。

#### 【0087】

なお、上記実施の形態1ないし5では、重み係数を計算するのに、偏心同期正弦波を用いたが、余弦波を用いるようにしてもよい。

また、上記実施の形態1ないし5で説明したディスクの偏心制御方法は、コンピュータ・プログラムによって実現することができるので、コンピュータによる制御が可能な記録媒体に本発明のディスクの偏心制御方法を記録することが可能である。ここで記録媒体とは、例えば、フレキシブルディスク、CD-ROM、DVD、光磁気ディスク、リムーバブル・ハードディスク、及びフラッシュメモリを含むデータ記録装置等である。

#### 【0088】

##### 【発明の効果】

以上のように、本発明の請求項1に係るディスク装置によれば、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段とを備え、前記偏心制御量計算手段は、セトリング動作時には、前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するものとしたので、ディスクの内周と外周とで重み係数の値が異なっている場合でも、トラッキング動作

に移行して重み係数の学習計算を再開してから、重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0089】

本発明の請求項2に係るディスク装置によれば、請求項1に記載のディスク装置において、前記偏心制御量初期学習手段は、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記重み係数に代えて、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数と前記ヘッドの目標位置との関係を表わす近似式を予め格納し、前記偏心制御量計算手段が、セトリング動作時には、前記ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算するものとしたので、ディスクの同心円により分割された領域内で重み係数の値が大きく変わる場合でも、トラッキング動作に移行して重み係数の学習計算を再開してから重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0090】

本発明の請求項3に係るディスク装置によれば、請求項1に記載のディスク装置において、複数のディスク面に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取る、各ディスク面に対応して設けられたヘッドを複数備え、前記偏心制御量初期学習手段が、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、各ヘッドが読み取るディスク面毎の、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納し、前記偏心制御量計算手段が、ヘッドスイッチ動作時には、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するものとしたので、ヘッドスイッチタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0091】

本発明の請求項4に係るディスク装置によれば、請求項1に記載のディスク装置において、複数のディスクの、各ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番



号を有するサーボ情報を読み取るヘッドを複数備え、偏心制御量初期学習手段が、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、各ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納し、前記偏心制御量計算手段が、異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時には、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを前記偏心制御量初期学習手段から読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するものとしたので、ヘッドスイッチタイムを速くすることができるという効果がある。

### 【0092】

本発明の請求項5に係るディスク装置によれば、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出する第1の減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、セトリング動作時及びトラッキング動作時に、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量と、前記ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め格納する偏心制御量初期学習手段と、前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出する参照速度算出手段と、前記ヘッドの実際の移動速度を算出するヘッド速度算出手段と、前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出する第2の減算手段と、シーク動作時に、前記第2の減算手段により算出されたヘッドの速度誤差と、前記偏心制御量計算手段により、前記偏心制御量初期学習手段に格納されている前記ヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて計算された偏心制御量と、を用いて、前

記ヘッドの位置決め制御を行なう速度制御手段とを備えるものとしたので、正確なヘッドの位置を検出するようになり、シーク動作を安定して行なうことができるという効果がある。

#### 【0093】

本発明の請求項6に係るディスク装置によれば、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出する位置誤差変化量算出手段と、前記位置誤差変化量算出手段が算出した変化量が所定の値を超えたときに、前記偏心制御量計算手段に、重み係数の計算を中止させる偏心学習切り替え判定手段とを備えたので、衝撃等によりヘッドが動かされても、ヘッドの位置決めを安定して行なうことができるという効果がある。

#### 【0094】

本発明の請求項7に係るディスク装置によれば、ディスク上に記録された、一連のサーボ情報番号を有するサーボ情報を読み取るヘッドと、前記ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量を学習する位相学習手段と、外部から入力される前記ヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を検出する減算手段と、前記ディスクの回転周波数に同期した周波数で、前記位相学習手段が学習した位相ずれ量を持つ偏心同期正弦波を発生させる正弦波発生手段と、前記偏心同期正弦波と前記ヘッドの位置誤差とに基づいて重み係数

を計算するとともに、前記偏心同期正弦波に重み係数を乗算して偏心制御量を計算する偏心制御量計算手段と、前記ヘッドの位置誤差及び偏心制御量に基づいて、前記ヘッドの位置決め制御を行なう位置決め制御手段と、該ディスク装置に外部から加わる衝撃を電圧で出力する衝撃検出手段と、前記衝撃検出手段が出力した電圧が所定の値を超えたときに、前記偏心制御量計算手段に、重み係数の計算を中止させる偏心学習切り替え判定手段とを備えたので、衝撃によりヘッドが動かされても、ヘッドの位置決めを安定して行なうことができるという効果がある。

#### 【0095】

本発明の請求項8に係るディスクの偏心制御方法によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するので、ディスクの内周と外周とで重み係数の値が異なっても、トラッキング動作に移行して重み係数の学習計算を再開してから重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0096】

本発明の請求項9に係るディスクの偏心制御方法によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とヘッドの目標位置とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と近似式とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算するので、ディスクの同心円により分割された領域内で重み係数の値が大きく変わる場合でも、トラッキング動作に移行して重み係数の学習計算を再開してから重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイ

ムを速くすることができるという効果がある。

【0097】

本発明の請求項10に係るディスクの偏心制御方法によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のヘッドそれぞれが読み取るディスク面毎に、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、ヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するので、ヘッドスイッチタイムを速くすることができるという効果がある。

【0098】

本発明の請求項11に係るディスクの偏心制御方法によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のディスクの各ディスクの同心円により分割された複数の領域の各領域に対応する位相ずれ量と重み係数とを予め記憶し、異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するので、ヘッドスイッチタイムを速くすることができるという効果がある。

【0099】

本発明の請求項12に係るディスクの偏心制御方法によれば、外部から入力されるヘッドの目標位置とヘッドの現在位置とに基づいて、ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出し、前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出し、ヘッドの実際の移動速度を算出し、前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出し、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、シーク動作時に、予め記憶されているヘッドの現在位置に対応する位相

ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算し、該計算した偏心制御量と、前計算出したヘッドの速度誤差とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なうので、正確なヘッドの位置を検出できるようになり、シーク動作を安定して行なうことができるという効果がある。

#### 【0100】

本発明の請求項13に係るディスクの偏心制御方法によれば、外部から入力されるヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を算出し、前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出し、前記算出されたヘッドの位置誤差の変化量が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するので、衝撃等によりヘッドが動かされても、ヘッドの位置決めを安定して行なうことができるという効果がある。

#### 【0101】

本発明の請求項14に係るディスクの偏心制御方法によれば、装置外部から加わる衝撃を検出し、前記検出した衝撃を電圧値に変換して出力し、前記出力された電圧値が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するので、衝撃によりヘッドが動かされても、ヘッドの位置決めを安定して行なうことができるという効果がある。

#### 【0102】

本発明の請求項15に係る記録媒体によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、セトリング動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したので、ディスクの内周と外周とで重み係数の値が異なっている場合でも、トラッキング動作に移行して重み係数の学習計算を再開してから重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0103】

本発明の請求項16に係る記録媒体によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番

号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とヘッドの目標位置とを予め記憶し、セtring動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と近似式とから、ヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と近似式とを読み出し、該読み出した近似式からヘッドの目標位置に対応する重み係数を算出するとともに、該算出した重み係数と前記読み出した位相ずれ量とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したので、ディスクの同心円により分割された領域内で重み係数の値が大きく変わる場合でも、トラッキング動作に移行して重み係数の学習計算を再開してから、重み係数が収束するまでの時間が短くなり、シークタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0104】

本発明の請求項17に係る記録媒体によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のヘッドそれぞれが読み取るディスク面毎に、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、ヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したので、ヘッドスイッチタイムを速くすることができるという効果がある。

#### 【0105】

本発明の請求項18に係る記録媒体によれば、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、複数のディスクの各ディスクの同心円により分割された複数の領域の各領域に対応する位相ずれ量と重み係数とを予め記憶し、異なるディスク上のヘッドへのヘッドスイッチ動作時に、前記予め記憶した位相ずれ量と重み係数とから、切り替え後のヘッドの目標位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを読み出し、該読み出した位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算するプログラムを記録したので、ヘッドスイッチタイムを速くすることができるという効果がある。

## 【0106】

本発明の請求項19に係る記録媒体によれば、外部から入力されるヘッドの目標位置とヘッドの現在位置とに基づいて、ヘッドの位置誤差及び残余距離を算出し、前記ヘッドの残余距離に応じた目標速度を算出し、ヘッドの実際の移動速度を算出し、前記ヘッドの実際の移動速度と、前記目標速度とに基づいて、前記ヘッドの速度誤差を算出し、ヘッドが読み取るサーボ情報番号の変化を示す鋸歯状波とディスクの偏心量の変化を示す正弦波との位相差である位相ずれ量と、ディスクの同心円により分割された複数の領域毎の重み係数とを予め記憶し、シーク動作時に、予め記憶されているヘッドの現在位置に対応する位相ずれ量と重み係数とを用いて偏心制御量を計算し、該計算した偏心制御量と、前記算出したヘッドの速度誤差とを用いて、前記ヘッドの位置決め制御を行なうプログラムを記録したので、正確なヘッドの位置を検出できるようになり、シーク動作を安定して行なうことができるという効果がある。

## 【0107】

本発明の請求項20に係る記録媒体によれば、外部から入力されるヘッドの目標位置と前記ヘッドの現在位置とに基づいて、前記ヘッドの位置誤差を算出し、前記ヘッドの位置誤差の変化量を算出し、前記算出されたヘッドの位置誤差の変化量が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するプログラムを記録したので、衝撃等によりヘッドが動かされても、ヘッドの位置決めを安定して行なうことができるという効果がある。

## 【0108】

本発明の請求項21に係る記録媒体によれば、装置外部から加わる衝撃を検出し、前記検出した衝撃を電圧値に変換して出力し、前記出力された電圧値が所定の値を超えたときに、重み係数の計算を中止するプログラムを記録したので、衝撃によりヘッドが動かされても、ヘッドの位置決めを安定して行なうことができるという効果がある。

## 【図面の簡単な説明】

## 【図1】

本発明の実施の形態1によるHDDのブロック図である。

**【図 2】**

(a) HDDにおける磁気ヘッドの位置誤差の、サーボ情報の数に対する変化を示す波形図である。(b) サーボ情報番号のサーボ情報の数に対する変化を示す波形図である。

**【図 3】**

(a) 磁気ディスクのトラック及びサーボ情報の配置を示す平面図である。(b) 磁気ディスクの部分拡大図である。

**【図 4】**

本発明の実施の形態 2 による HDD のブロック図である。

**【図 5】**

本発明の実施の形態 3 による HDD のブロック図である。

**【図 6】**

本発明の実施の形態 4 による HDD のブロック図である。

**【図 7】**

本発明の実施の形態 5 による HDD のブロック図である。

**【図 8】**

従来の HDD のブロック図である。

**【符号の説明】**

15 磁気ディスク

16 セクターデータ

101, 401, 501, 601, 701, 801 位相学習器

102, 402, 502, 602, 702, 802 正弦波発生器

103, 403, 503, 603, 703, 803 偏心制御量計算器

104, 404, 504, 604, 704, 804 偏心制御量信号

105, 405, 505, 605, 705, 805 目標位置信号

106, 406, 506, 606, 706, 806 ヘッド位置信号

107, 407, 507, 607, 707, 807 位置誤差信号

108, 408, 508, 608, 708, 808 位置決め制御器

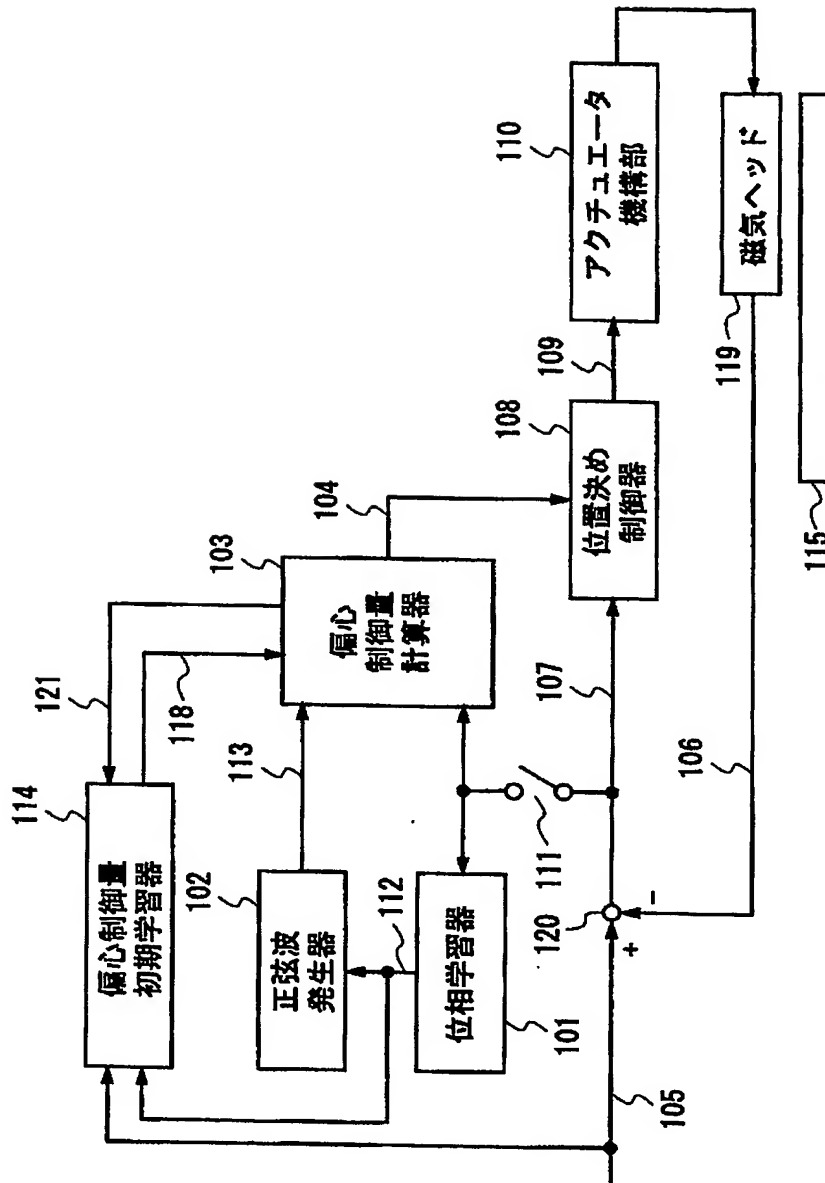
109, 409, 509, 609, 709, 809 磁気ヘッド制御量信号



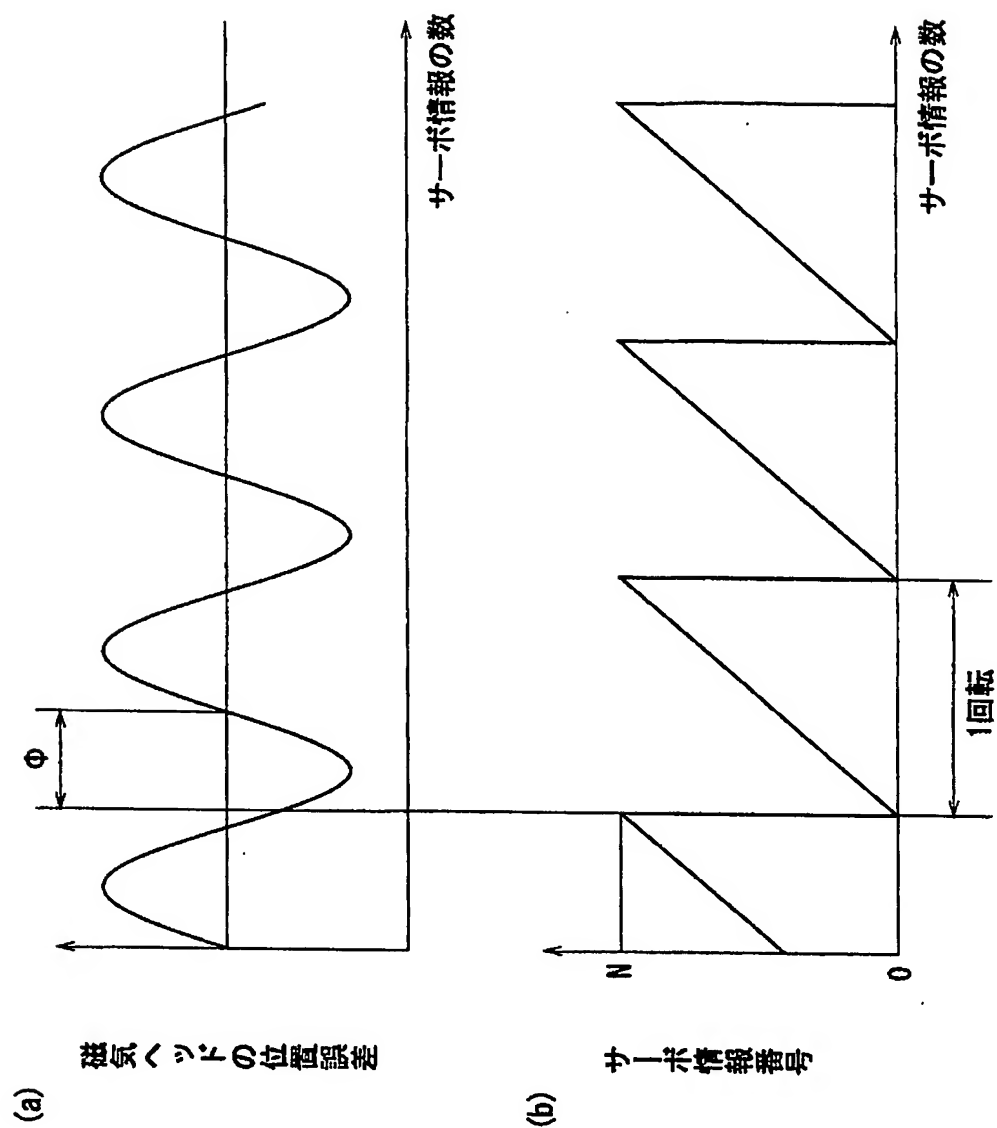
110, 410, 510, 610, 710, 810 アクチュエータ機構部  
111, 411, 511, 611, 711, 811 学習スイッチ  
112, 412, 512, 612, 712, 812 位相ずれ量信号  
113, 413, 513, 613, 713, 813 偏心同期正弦波信号  
114, 414, 514 偏心制御量初期学習器  
115, 415, 515, 615, 715, 815 磁気ディスク  
118, 418, 518 偏心情報  
119, 419, 519, 619, 719, 819 磁気ヘッド  
120, 420, 520, 620, 720, 820 減算器  
121, 421, 521 重み係数信号  
5221, 5222, 5223, 5224, 5225 スイッチ  
523 参照速度算出器  
524 目標速度信号  
525 減算器  
526 速度制御器  
527 ヘッド速度信号  
528 ヘッド速度算出部  
529 残余距離信号  
530 速度誤差信号  
631, 731 偏心学習切り替え判定器  
632 位置誤差変化量算出器  
733 衝撃検出器

【書類名】 図面

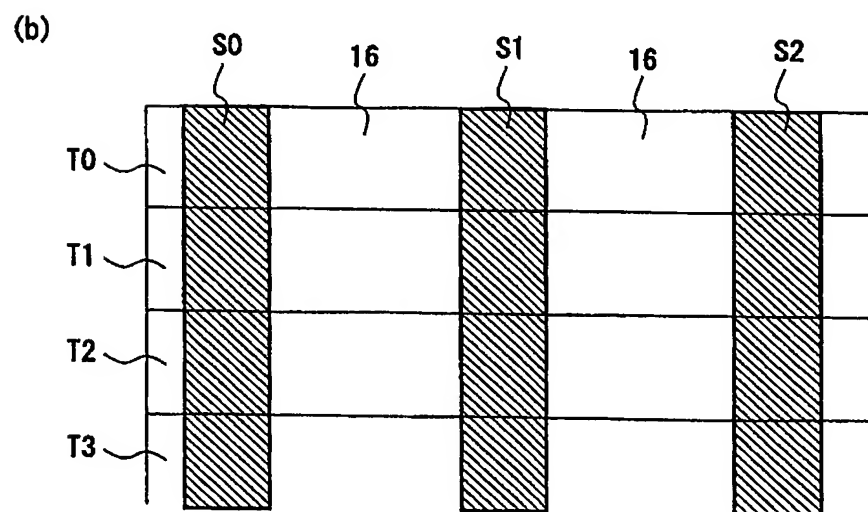
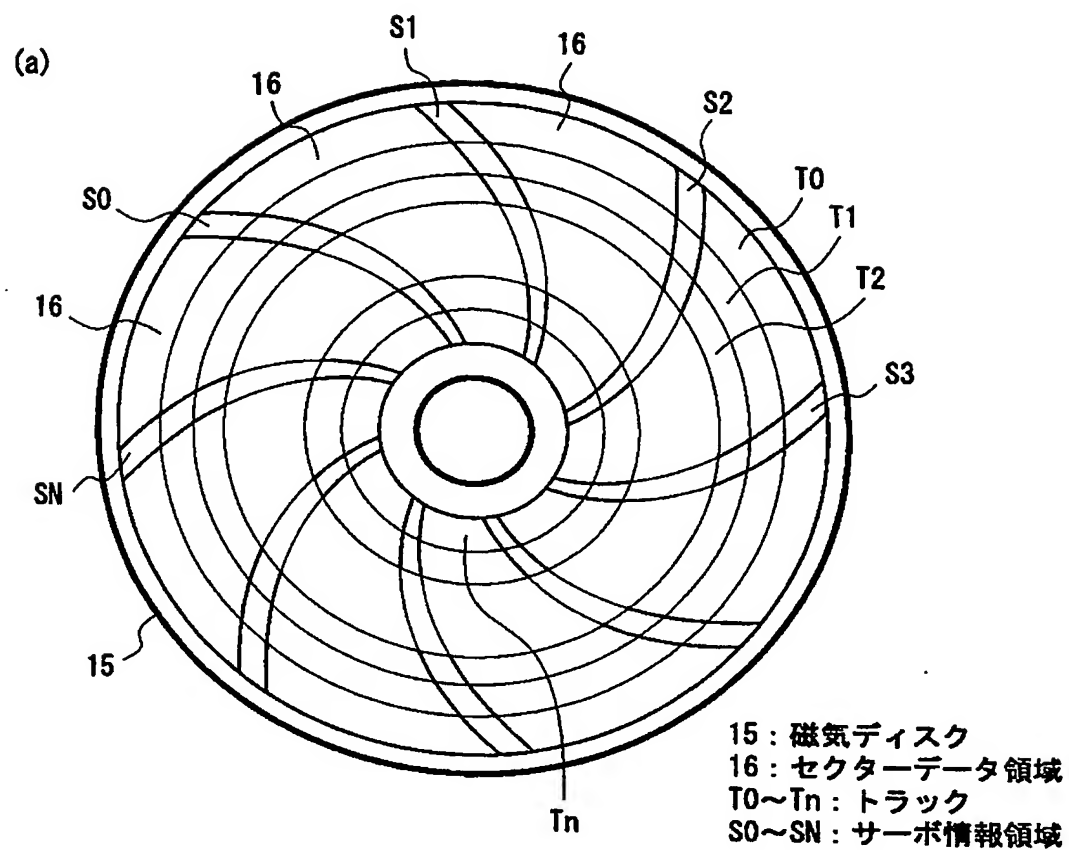
【図 1】



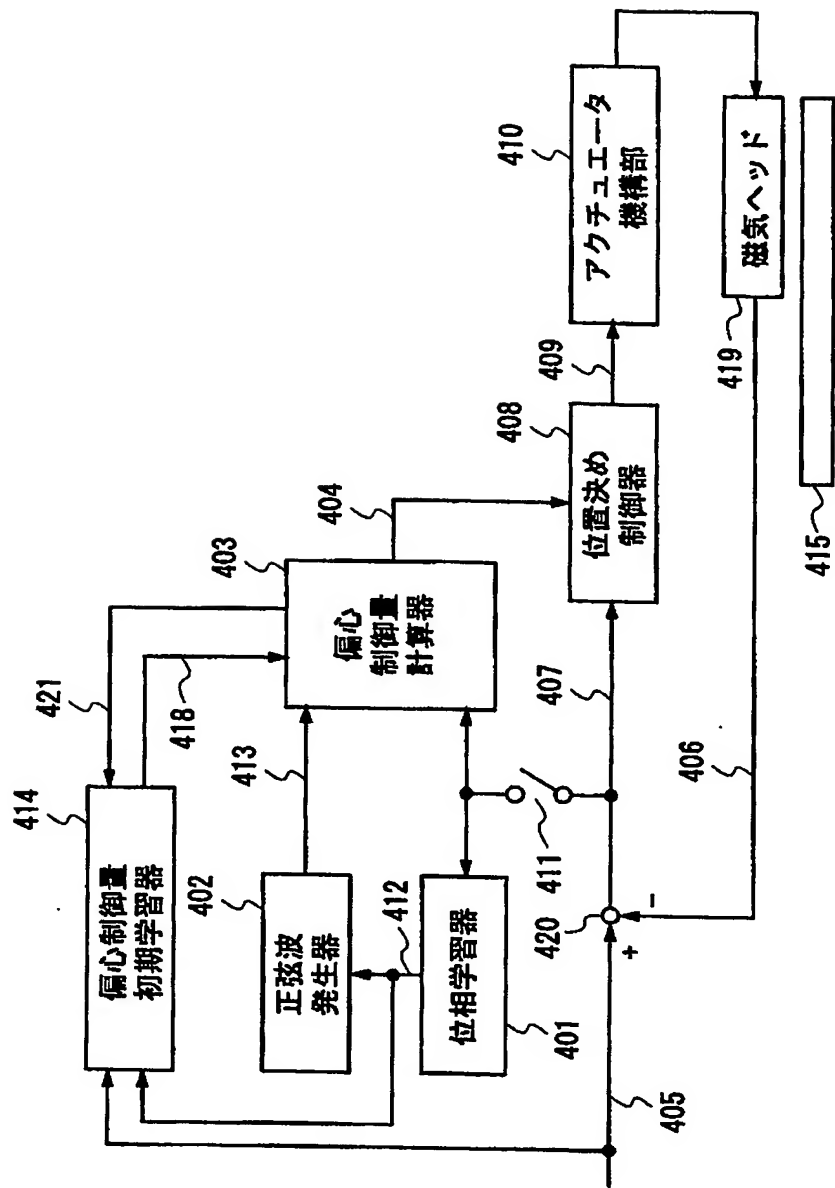
【図 2】



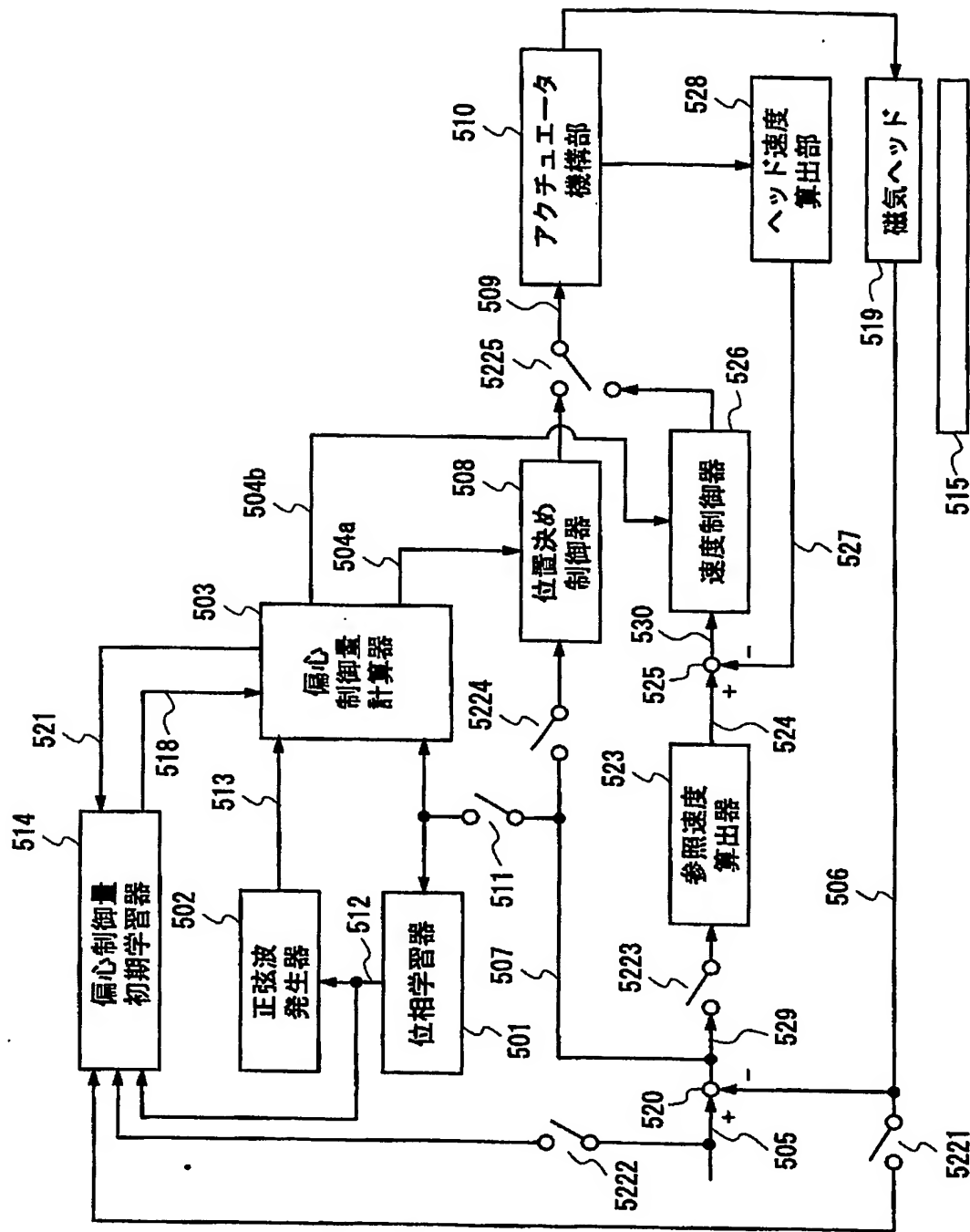
【図 3】



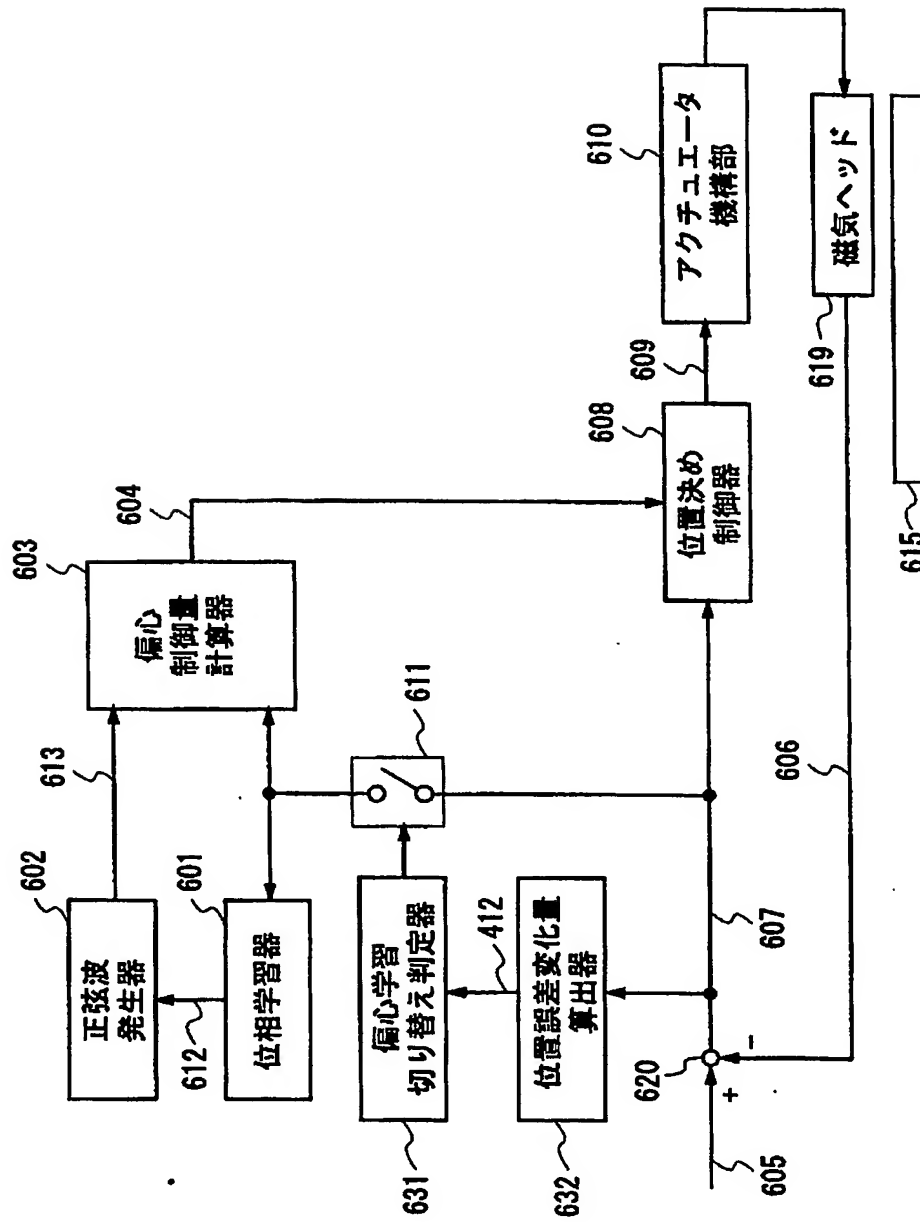
【図 4】



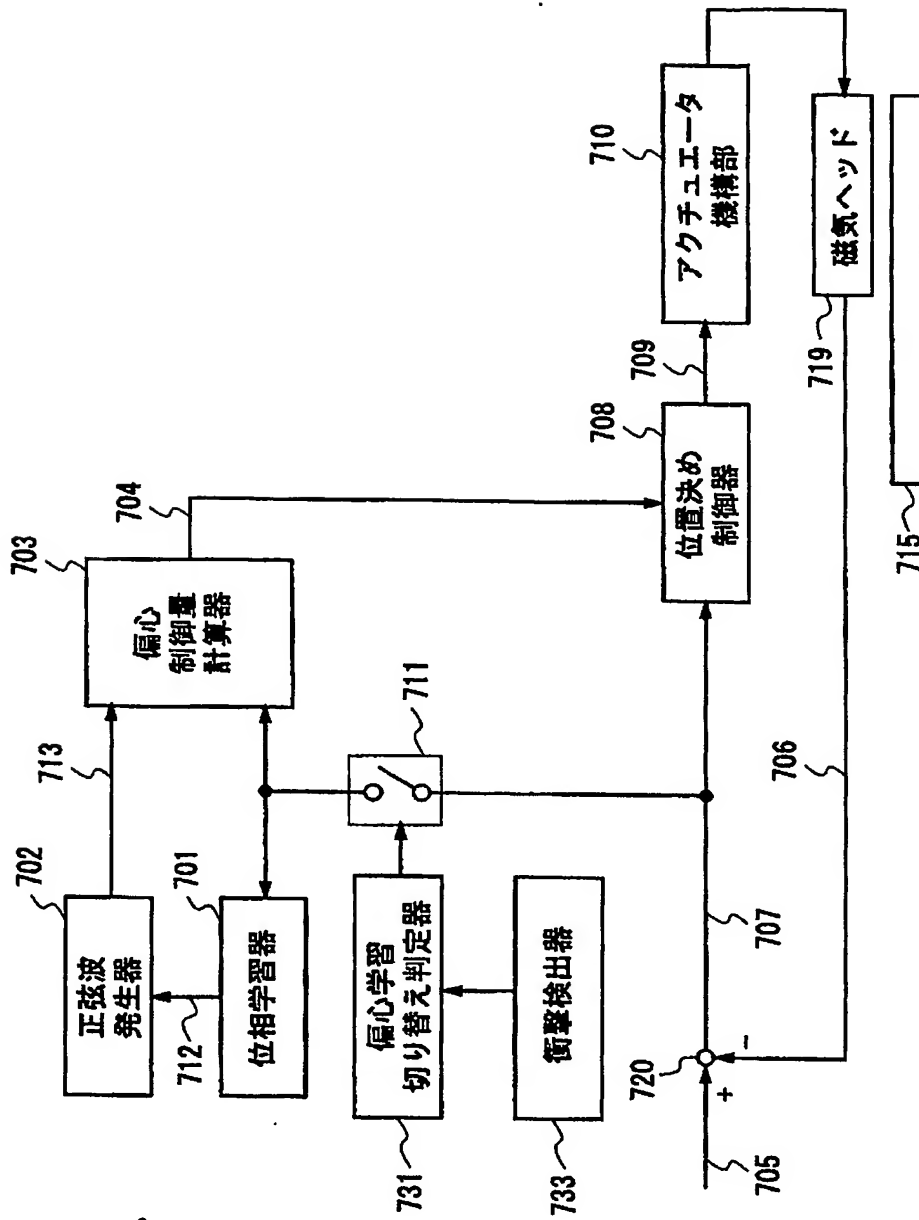
【図5】



【図 6】

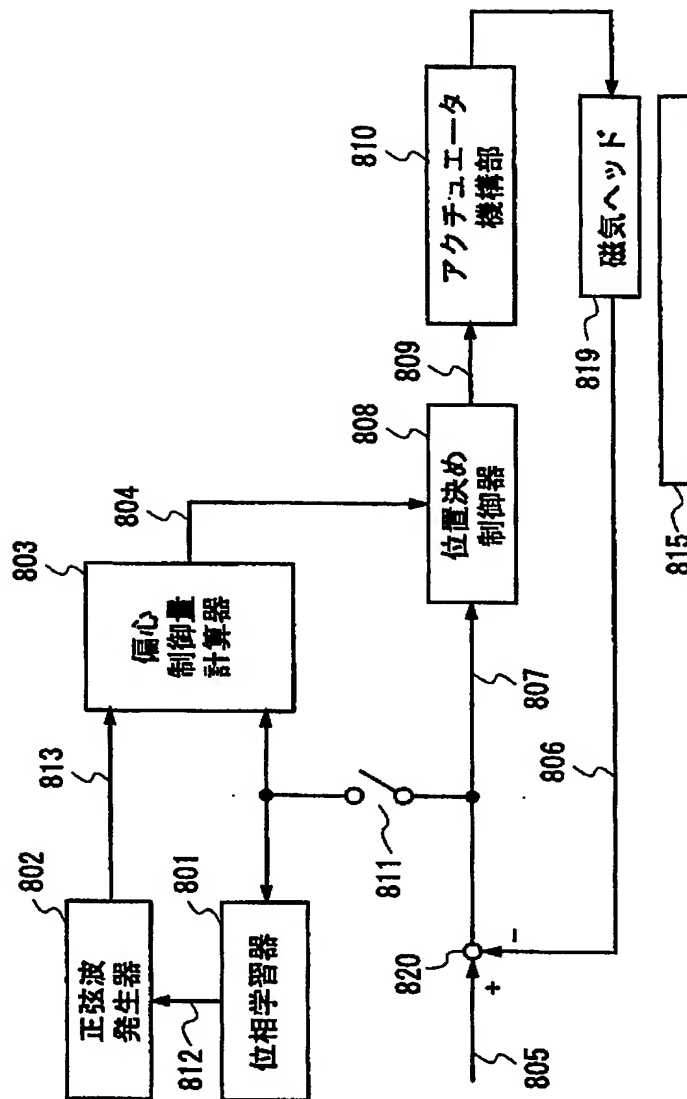


【図 7】





【図 8】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 シークタイムを速くすることができるとともに、ヘッドの位置決めを安定させることのできるディスク装置、ディスクの偏心制御方法、及び記録媒体を提供する。

【解決手段】 ディスクの同心円により分割された複数の領域毎に、それぞれ対応する重み係数を予め記憶し、セトリング動作時に、予め記憶されている重み係数を用いて偏心制御量を計算するようにする。また、所定の量より大きな衝撃が加えられた場合には、重み係数の計算を中止するようにする。

【選択図】 図 1

特願 2002-226300

出願人履歴情報

識別番号

[000005821]

1. 変更年月日

1990年 8月28日

[変更理由]

新規登録

住 所

大阪府門真市大字門真1006番地

氏 名

松下電器産業株式会社